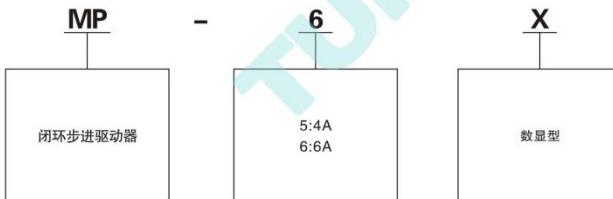


MP-6X

**二相閉環型步進驅動器
用戶手冊**



TUNYO INTELLIGENT DEVICE CO.,LTD

型号解说

MP-6X是一款完美融入伺服技术的新型简易步进伺服驱动器。该步进伺服驱动器采用了最新的32位DSP，融合了先进的功角闭环控制算法，相比传统步进驱动器，能够最大程度地避免步进电机丢步问题，并有效地抑制电机温升，明显地降低电机振动，极大地增强电机高速性能。该驱动器成本是交流伺服系统的50%，同时适配电机尺寸兼容传统步进电机，方便客户替代升级。总之，此步进伺服驱动器集无丢步、低温升、高转速、高转矩、低成本等优点于一体，是一款性价比极高的运动控制产品。

基本特性

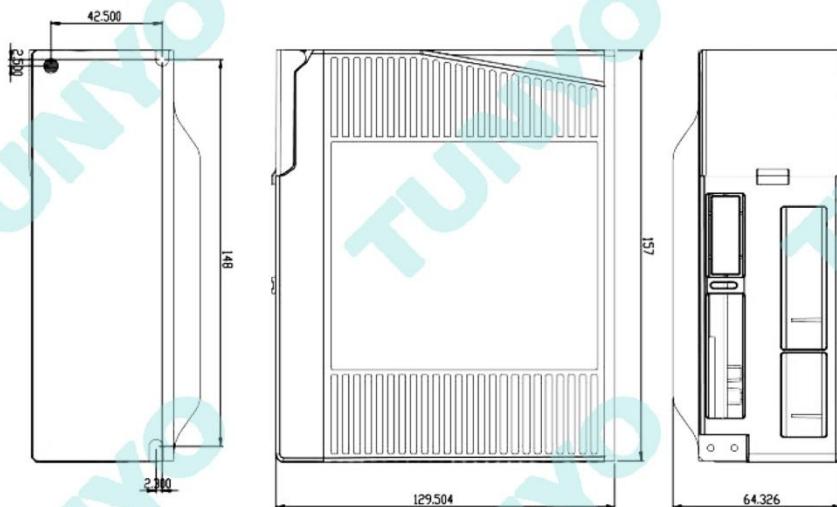
- ◆ 无丢步，定位精准
- ◆ 100%额定转矩驱动马达
- ◆ 变电流控制技术，电流效能高
- ◆ 振动小，低速运行平稳
- ◆ 内置加减速控制，改善启停平滑性
- ◆ 用户可自定义细分
- ◆ 兼容1000线和2500线编码器
- ◆ 一般应用参数无需调整
- ◆ 缺相保护、过流保护、过压保护和超差保护
- ◆ 六位数码管显示，可方便设置参数和监视电机运行状态

应用领域

适合各种力矩要求较大的自动化设备和仪器，例如：雕刻机、剥线机、打标机、切割机、激光照排、绘图仪、数控机床、自动装配设备等。在用户期望小噪声、高速度的设备中应用效果特佳。

技术指标**◆電氣、機械和環境指標**

輸入電壓	50~90VAC
連續電流輸出	6.0A
最大脈衝頻率	可通過內部參數設定
邏輯輸入電流	7~20mA(10mA典型值)
默認通訊速率	57.6Kbps
保護	◆過電流動作值峰值12A ± 10% ◆過壓電壓動作值200VDC ◆過差報警閾值可通過驅動器的前面板或手持智能調節器設置
外形尺寸(mm)	140 × 70 × 56
重量	約1500g
使用環境	盡量避免粉塵、油霧及腐蝕性氣體
工作溫度	最大70°C
儲存溫度	-20°C~+80°C
濕度	40~90%RH
冷卻方式	自然冷卻或強制冷風

◆機械安裝尺寸圖

设计安装尺寸时，需考虑接线端子大小和通风散热。

◆加强散熱方式

- (1)驅動器的可靠工作溫度通常在60°C以內，電機工作溫度為90°C以內；
 (2)安裝驅動器時請採用直立側面安裝，使散熱器表面形成較強的空氣對流；必要時靠近驅動器處安裝風扇，強制散熱，保證驅動器在可靠工作溫度範圍內工作。

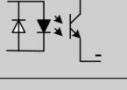
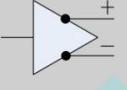
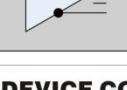
故障代碼

故障顯示	故障原因
00_Err	電機過流報警
11_Err	電壓參考報警
22_Err	參數上傳報警
33_Err	電源過壓報警
44_Err	位置超差報警
55_Err	電機缺相報警
En_OFF	驅動器脫機

驅動器接口與接線介紹**◆接口定義****功率端子接口1**

端子號	符號	名稱	說明
1	AC1	電源輸入端L	L和N間接交流電 50~90VAC
2	AC2	電源輸入端N	
3	A+	電機A+接線	
4	A-	電機A-接線	
5	B+	電機B+接線	
6	B-	電機B-接線	

◆控制信号端口(44针BB头)

端子號	符號	名稱	說明
1	IN1+	輸入接口1正	功能保留
2	IN1-	輸入接口1負	功能保留
3	STEP+	脈衝輸入正	兼容 5V和24V
4	STEP-	脈衝輸入負	
5	DIR+	方向輸入正	兼容 5V和24V
6	DIR-	方向輸入負	
7	ALM+	報警輸出正	
8	ALM-	報警輸出負	
9	PEND+	到位信號輸出正	
10	PEND-	到位信號輸出負	
11	EN+	使能輸入正	兼容 5V和24V
12	EN-	使能輸入負	
13	OUTZ+	編碼器Z相正	
29	OUTZ-	編碼器Z相負	
14	OUTB+	編碼器B相正	
15	OUTB-	編碼器B相負	
32	BRAKE+	剎車信號正	
31	BRAKE-	剎車信號負	
30	OUTA-	編碼器A相負	
44	OUTA+	編碼器A相正	

◆RS232通訊端口

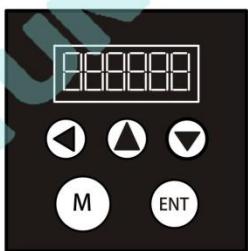
RS232接口引脚排列定義見下圖所示：

RS232	可通过专用串口电缆连接HISU调试器，建议用双绞线或屏蔽线，线长小于2米。		
端子號	信號	名稱	图示
1	GND	電源地	
2	TxD	RS232發送端	
3	5V	僅供外部HISU	
4	RxD	Rs232接收端	
5、6、7、8	NC	空端子	

注意:MP-6X與HISU伺服調試器連接的電纜必須為專用電纜(視用戶情況而定)使用前請確認，以免發生損壞；也可通過驅動器的前面板調試。

狀態指示

◆按鍵面板(由5個按鍵加6個LED顯示組成)



‘◀’键:移位功能；

‘▲’键:参数调整,增加功能；

‘▼’键:参数调整,减少功能；

功能键：

‘ENT’键:确定保存键；

‘M’键:撤消退出,功能切换键；

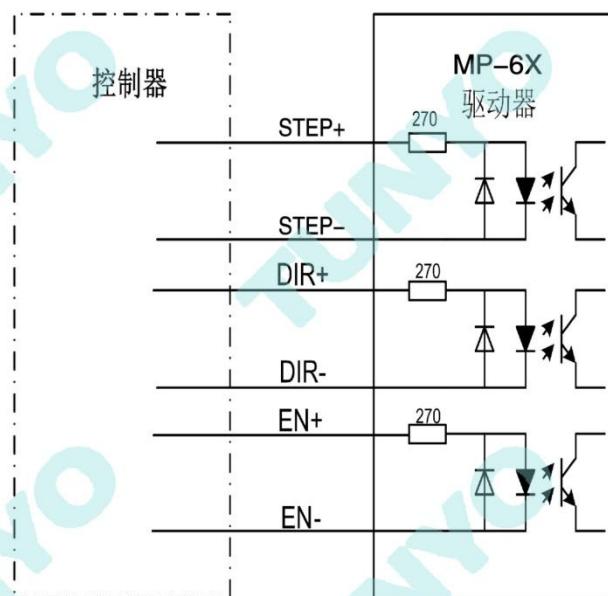
MP-6X用LED指示電源和六位數碼管顯示狀態，數碼管面板操作如圖2所示。通過按鍵“M”選擇顯示模式，通過上下按鍵選擇監視電機運行的狀態，上圖表是各個監視代碼代表的含義。

LED显示	含义	备注
d00SPR	参考速度	
d01SPF	反馈速度	
d02PLE	位置误差	
d03PLR	位置给定	
d04PLF	位置反馈	
xx_Err	驱动器故障	
En_OFF	驱动器脱机	

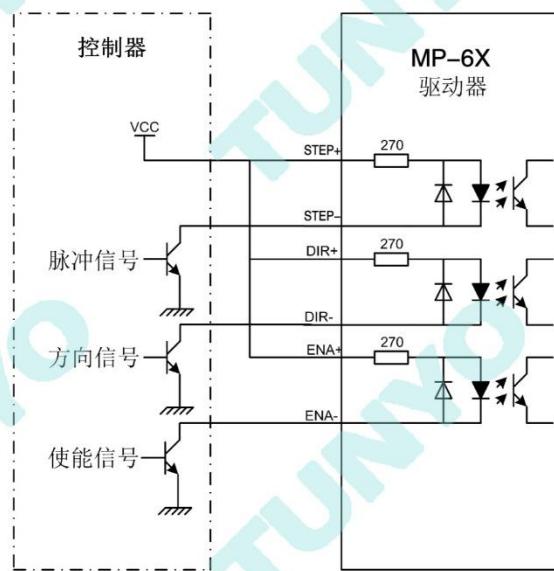
说明:通过‘M’切换到这一功能;即参数显示功能;用‘ENT’键查看参数值(上电显示即为你最终查看的参数值),按‘▼’键或按‘▲’键切换功能;(‘◀’键无效)退出这一功能并转到下一功能按‘M’键。

控制信号接口电路图

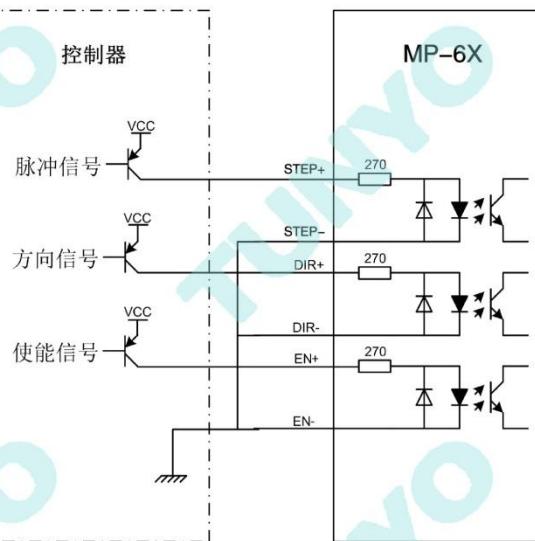
◆拆分信号接法



◆共阳极接法

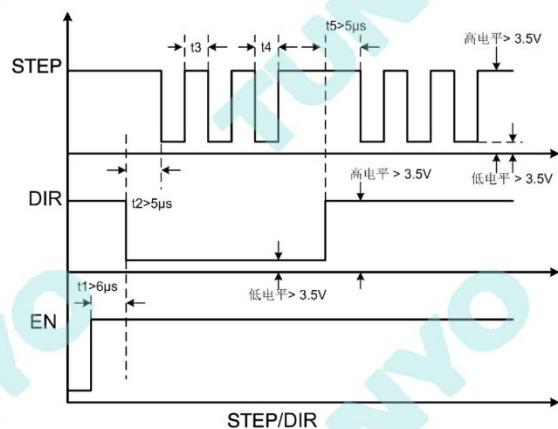


◆共阴极接法



注意:控制信号电平可以兼容5V和24V。

◆控制信号时序图



注释:

- (1)t1:EN(使能信号)应提前DIR至少 $1\mu s$,确定为高。一般情况下建议EN+和EN-悬空即可。
- (2)t2:DIR至少提前STEP下降沿 $1\mu s$ 确定其状态高或低。
- (3)t3:脉冲宽度至少不小于 $1.5\mu s$ 。
- (4)t4:低电平宽度不小于 $1.5\mu s$ 。

◆控制信号模式设置

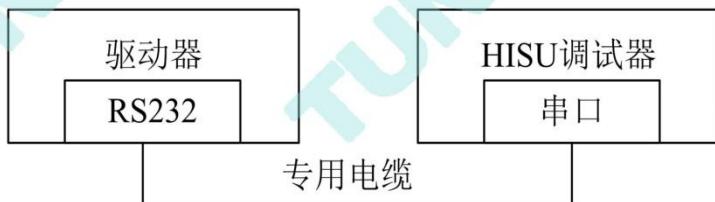
脉冲触发沿选择:通过驱动器的前面板或HISU按键板来设置脉冲上升沿或下降沿触发有效。

◆编码器接线

编码器接线由本公司提供的15针延长线和电机编码器线,该延长线直接连接电机和驱动器,无需客户接线。下表是MP-6X编码器接口定义。

DB头引脚	信号	描述
1	EA+	编码器A通道输入正
2	EB+	编码器B通道输入正
3	GND	编码器输入GND
11	EA-	编码器A通道输入负
12	EB-	编码器B通道输入负
13	VCC	编码器电源输入+5V

◆串口接线图



注意：

MP-6X与HISU伺服调试器连接的电缆必须为专用电缆，使用前请确认，以免发生损坏。

驱动器参数设置

MP-6X驱动器的参数设置方法：可通过驱动器的前面板设置参数；也可以通过HISU调试器的RS232串行通讯口，采用专用调试软件完成参数设置。驱动器内部存有一套对应电机最佳的默认出厂配置参数，用户只需按照具体情况调整驱动器内部细分数即可，具体参数及功能见下表：

参数的实际值=设定值×相应的量纲

序号	名称	范围	量纲	重启驱动	默认参数
P1	电流环比例增益	0—4000	1	否	1000
P2	电流环积分增益	0—1000	1	否	100
P3	驱动器阻尼系数	0—500	1	否	250
P4	位置环比例增益	0—3000	1	否	2000
P5	位置环积分增益	0—1000	1	否	200
P6	速度环比例增益	0—3000	1	否	500
P7	速度环积分增益	0—1000	1	否	1000
P8	驱动器开环电流	0—60	0.1	否	40
P9	驱动器闭环电流	0—40	0.1	否	20
P10	驱动器报警电平	0—1	1	否	1
P11	驱动器方向电平	0—1	1	否	1
P12	驱动器边缘选择	0—1	1	否	0
P13	驱动器使能电平	0—1	1	否	0
P14	驱动器到位电平	0—1	1	否	1

序號	名稱	範圍	量綱	重啓驅動	默認參數
P15	編碼器線數選擇	0—1	1	是	0
P16	驅動器位置超差	0—3000	10	否	400
P17	驅動器細分選擇	0—15	1	是	2
P18	驅動器單雙脈衝	0—1	1	否	1
P19	驅動器指令平滑	0—10	0	否	2
P20	用戶自定義細分	0—1000	50	是	8
P21	驅動器上電顯示	0—4	1	否	0
P22	驅動器脈衝濾波	0—4	1	否	2
P23	驅動器使能鎖定	0—1	1	否	0
P24	廠家參數	保留	保留	保留	保留
P25	開閉環疊加比例	0—40	1	否	20
P26	保留	保留	保留	保留	保留
P27	驅動器低速阻尼	0—500	1	否	50
P28	到位輸出閾值	0—2	1	否	10
P29	廠家參數	保留	保留	保留	保留
P30	驅動器缺相檢測	0—1	1	是	1
P31	驅動器自測位置	0—9000	1	是	4000
P32	驅動器自測時間	0—1000	1	是	10
P33	驅動器自測開關	0—1	1	否	0
P34	驅動自測加速度	0—10	1	否	9
P35	驅動器自測速度	0—1500	1	否	200
P36	驅動報警歷史1				
P37	驅動報警歷史2				
P38	驅動報警歷史3				
P39	過壓報警時間判斷		0.01s	是	200

共有39個參數設置，可通過驅動器的前面板修改以下列參數，也可以通過HISU下載到驅動器內。
下面分別對每一種參數的設置進行說明：

參數P1,P2,P3,P4,P5,P6,P7分別用了設置電流環，系統阻尼，位置環，速度環的各個參數。

參數P8,P9分別用于設置開環電流,閉環控制電流。(實際電流=開環電流+閉環電流)

參數P10,用于報警輸出電平選擇，參數1表示正常工作時光耦輸出三極管截止；驅動器報警時光耦輸出三極管導通。反之亦然。

參數P11,用于方向電平選擇，通過該參數的設置，可以改變控制端電平的控制方向。

參數P12,用與選擇脈衝的觸發邊沿,1表示下降沿觸發,0表示上升沿觸發。

參數P13,用于使能信號的電平選擇，一般選用0,低電平使能,即無需外接使能輸入信號。反之亦然。

參數P14,選擇到位輸出電平,1表示驅動器滿足到位條件時光耦輸出三極管截止;未滿足到位條件時光耦輸出三極管導通。反之亦然。

參數P15,編碼器的綫數選擇,0表示1000綫,1表示2500綫。

參數P16,設定位置過差的閾值。(實際值=設定值×10)

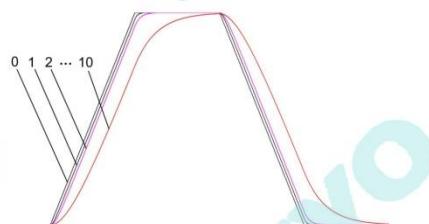
參數P17,驅動器的細分設置

參數	0	1	2	3	4	5	6	7
細分數	自定義細分	800	1600	3200	6400	12800	25600	51200
參數	8	9	10	11	12	13	14	15
細分數	1000	2000	4000	5000	8000	10000	20000	40000

提示:另外驅動器還為用戶提供了可以自由設置的任意細分,具體參數通過模式P20設置。

參數P18,驅動器單雙脈衝設置,1為脈衝+方向,0為雙脈衝模式。

參數P19,指令平滑系數



參數P20,用于用戶自定義細分數，用戶自定義的細分值為P20*50,例如，用戶需要設置細分為6100，需要首先設置P17=0,再設置P20=122。

參數P21,驅動器上電顯示。

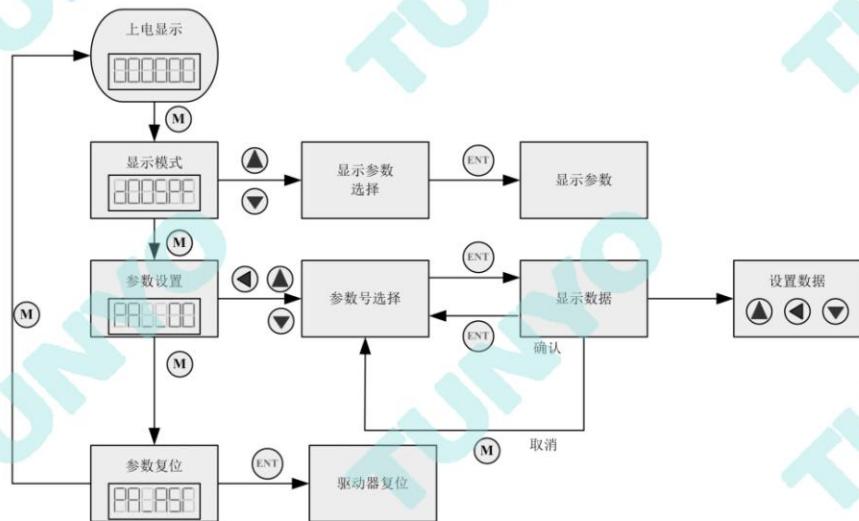
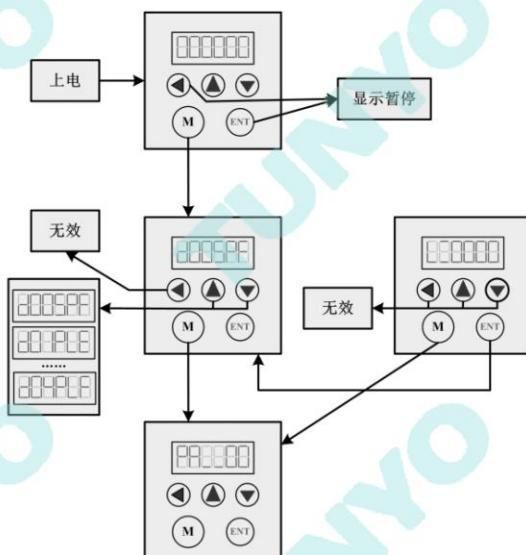
參數	0	1	2	3	4
顯示信息	參考速度	反饋速度	位置誤差	參考位置	反饋位置

參數P22,驅動器脈衝濾波,設定為0~3,隨着數值增大,驅動數值增大,驅動器脈衝的通過頻率逐漸降低,用于抑制使用環境產生的電子幹擾。

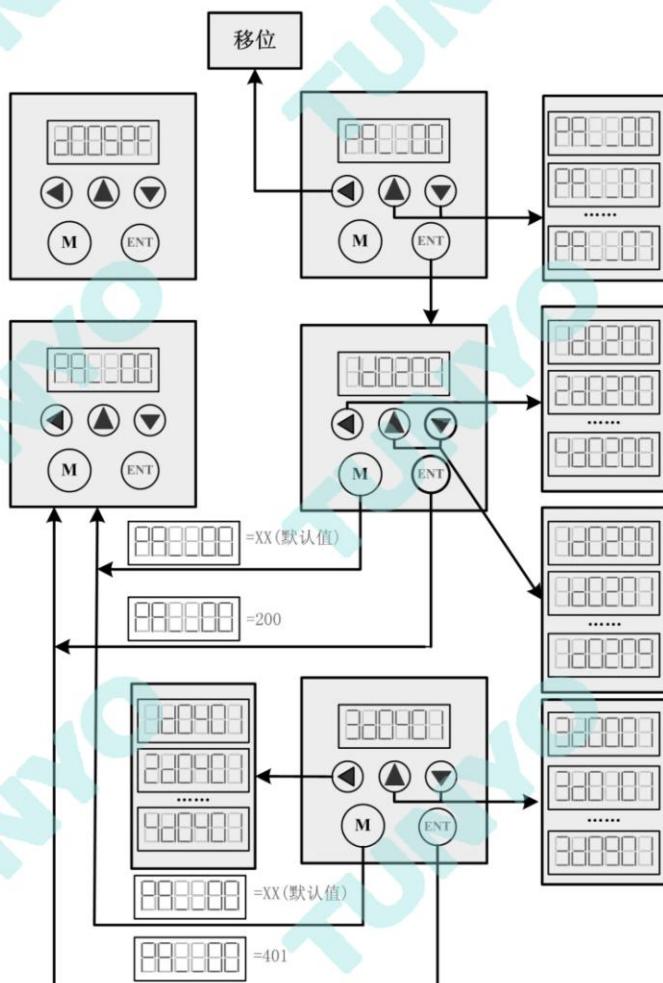
參數P23,驅動器使能鎖定，此參數為0時,給定使能信號後,電機不鎖軸,驅動器不對外部脈衝計數。此參數為1時,給定使能信號後,電機鎖軸,驅動器不對外脈衝計數。

參數P30,驅動器缺相檢測,1表示開啓,0表示關閉。限廠家維修使用。

參數P40,過壓報警時間判斷，用于設置過壓時間判斷。默認判斷時間為2s。

参数调节方法**◆按键操作方法****◆操作举例****◆模式操作举例**

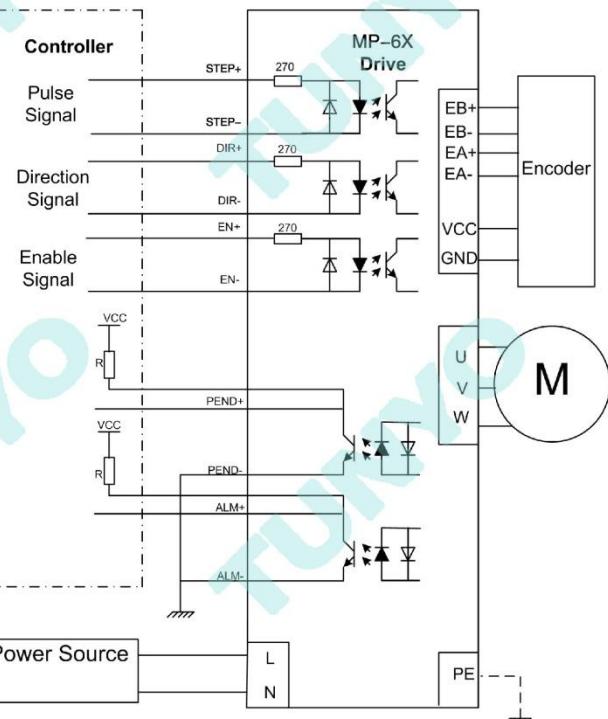
◆參數調節操作舉例



注意:驅動器出廠默認的電流環、位置環和速度環參數為配套電機的最佳參數，客戶一般無需修改，祇需要根據系統控制的需要選擇好電機細分數及開閉環電流的百分比即可。

典型應用接線圖

MP-6X驅動器等構成的典型接線圖如圖8所示。電源根據匹配電機電壓等級選擇AC50~90V。



注意:電阻R接住控制信號端，阻值為3~5K

常見問題及故障處理

◆上電數碼管無顯示

輸入電源故障，請檢電源線路，電壓是否過低

◆上電或者運行轉動一小角度後報警

檢查電機反饋信號線及電機電源相線是否連接

步進伺服驅動器輸入電源電壓是否過高或者過低

電機的相線相序是否正確連接，不正確請參照電機標識與驅動器對應相序連接

驅動器配置參數中，電機編碼器的線數是否與連接電機的實際參數一致，若不同則重新設置

脈衝輸入速度是否大于電機的額定轉速出現位置超差

◆脉衝輸入後不轉動

步進伺服驅動器的脉衝輸入端的接線是否可靠

步進伺服驅動器系統配置中的輸入方式是否為脉衝輸入相關的輸入方式

電機是否使能鬆開

六、免责声明:

本文檔提供相關產品的使用說明。本文檔並未授權于任何知識產權的許可，並未以明示或暗示，或以禁止發言或其它方式授予任何知識產權許可。並且，本產品的銷售和/或使用我們不作任何明示或暗示的擔保，包括對產品的特定用途適用性、適銷性或對任何專利權、版權或其它知識產權的侵權責任等，均不作擔保。MP-6X電機驅動器為商業級產品，本產品並非設計用于醫療、救生或維生等用途。我們可能隨時對產品規格及產品描述做出修改，恕不另行通知。

東洋機電

電話:0769-85269398

傳真:0769-85269528

郵箱:ch@tunyo.com.cn

網址:www.tunyo.com.cn

2019年03月制作 本目錄內容以2019年03月之現行資料為準。